PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

58-134655

(43) Date of publication of application: 10.08.1983

(51)Int.CI.

G03G 15/00

G03G 15/04 G03G 15/20

(21) Application number: 57-017231

(71)Applicant:

RICOH CO LTD

(22)Date of filing:

05.02.1982

(72)Inventor:

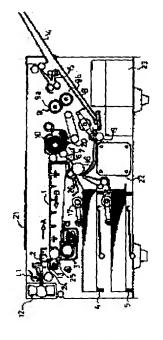
HOSAKA MASAO

(54) POWER CONTROLLING DEVICE OF COPYING DEVICE

(57) Abstract:

PURPOSE: To reduce current level variation at the time of phase dividing electric conduction to an illuminating lamp and fixing heaters, by supplying power to the heaters from the time interrupting the current to the halogen lamp in each period.

CONSTITUTION: At least two pairs of fixing heaters 9 are prepared and respective fixing heaters are connected to switching circuits. In the 1st status of a prescribed period from the power-on to a copying machine, power is supplied to the 1sr and 2nd switching circuits at the whole AC phase angles, and in the 2nd status turning off the illuminating lamp 11, power is supplied to the 1st switching circuit only for the required AC phase range and the 2nd switching circuit is connected in the other phase range. Consequently, a momentary load factor can be reduced and the variation of current levels can be reduced.



LEGAL STATUS

Date of request for examination

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(9) 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭58—134655

60Int. Cl.3 G 03 G 15/00 識別記号 102 120

101

庁内整理番号 7909-2H 6952-2H

7381-2H

❸公開 昭和58年(1983)8月10日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 19頁)

砂複写装置の電力制御装置

15/04

15/20

20特

籬 BR57-17231

包出

昭57(1982)2月5日

⑫発 明 者 保坂昌雄

東京都大田区中馬込1丁目3番

. 4

6号株式会社リコー内

⑪出 願 人 株式会社リコー

東京都大田区中馬込1丁目3番

6号

.:

砂代 理 人 弁理士 杉信興

i. 発明の名称

復写装置の電力制御装置

2. 特許請求の範囲

(1) 電光用限明灯および少なくとも2組の定着 ヒータを備える複写装置の、少なくとも前配2組 の定着ヒータの通電電力を制御する電力制御装置 において

第1組の定着ヒータの通電を制御する第1 のスイッチング回路;

第2組の定着ヒータの通電を制御する第2 のスイッチング国路におよび

複写機電源投入から所定時間までもしくは 定着ヒータが所定温度になるまでの第1状態にお いて、第1および第2のスイッチング回路を交流 全位相角通電とし、その後の、鹿明灯が点灯付勢 されていない第2の状態においては、第1のスイ ッチング回路を交流の所要位相区間のみ導通とし て第2のスイッチング回路を前配所要位相区間以 外の位相区間のみ導通とし、照明灯が点灯されて

いる第3の状態においては、第1および第2のス イッチング回路の一方を照明灯の通程位相区間以 外の位相区間のみ導通とし他方を全位相区間で非 導通とする電気制御装置;

を備えることを特徴とする彼写装量の電力制御装 # .

第1および第2のスイッチング回路の一方 を格子制御整液業子を主体とする位相制御スイッ チング回路とし、他方をスイツチングトランジス タを主体とするスイッチング国路とした前記特許 請求の範囲第(1)項記載の、復写装置の電力制御装

(3) 第1組の定着と一タは排紙ラインに関して トナーが乗った記録紙のトナー像面に対向する側 に配置され、第2組の定着ヒータは前記トナー像 面の裏面に対向する側に配置された前配特許請求 の範囲第(1)項記載の、被写装置の電力制御装置。

(4) 電気制御装置は、照明灯点灯指示に応じて 照明灯の通電を制御する第3のスイッチング回路 を所要位相区間のみ導通として第1のスイッチン 通とし、かつ第2のスイッチング回路を全位相区 間で非導通とする前配特許請求の範囲第(1)項記載 の、複写装置の電力制御装置。

- (5) 第1組の定着ヒータは排紙ラインに関して トナーが乗つた記録紙のトナー像面に対向する側 に配置され、第2組の定着ヒータは前配トナー像 面の裏面に対向する側に配置された前記特許請求 の範囲第4)項記載の、被写装電の電力制御装置。
- (6) 第1のスイッチング回路は格子制御整流案 子を主体とする位相制御スイッチング回路であり、 **第2および第3のスイツチング回路はスイツチン** グトランジスタを主体とするスイツチング回路で ある前配特許請求の範囲第(4)項記載の、複写装置 の電力額御装置。
- (7) 電気制御装置は、複写装置に電源が投入さ れると第1および第2のスイッチング回路を交流 全位相角導通とし、第1組の定着ヒータの温度が 所定値になると定着待期温度に第1組の定着ヒー タの温度を維持する位相区間の間第1 のスイツチ

娘にあつては電源のラインインピーダンスが高く、 ヒータのような大きな負荷をオン、オフすると必 ず電源電圧が変動する。被写機では感光体(OPC, セレン等のフォトコンダクター)上に、原稿に照 射した光の反射光を集束して像を転写するが、感 光体の光の変化に対する許容度はあまり大きくな いため、電圧変動に差づくハロゲンランプの光度 変化は複写した像に明、暗となつて現われる。ま た、ヒータの発熱量は電圧の二乗に比例するので、 電源電圧の低下は定着部にかなりの温度低下をも たらしコピーの定着むらが発生する。このような 電圧変動に対拠するため、一般には位相制御を行 なつてこれを補償している。これは、トライアツ ク等を負荷と直列に接続し、トライアックの点弧 角を電源電圧の変動に伴なって変えることにより、 負荷に供給する電力を一定に保持する制御方式で ある。ところで、彼写機では前に述べたように大 きな負荷が2つ(ハロゲンランプ、ヒータ)あり、 これらの負荷に対してそれぞれ位相制御を行なう と、2つの負荷が同一周期にオンした場合、電源

グ回路をこの所要位相区間以外の位相区間のみ導 ・ ング回路を導通としかつそれ以外の位相区間の間 第2のスイッチング回路を導通とし、照明灯点灯 タイミングでは第3のスイッチング回路を調光設 定値に対応付けられた位相区間の間第3のスチッ チング回路を導通としてそれ以外の位相区間の間 第1のスイッチング回路を導通としかつ第3のス イツチング回路は全位相区間で非導通とする、前 記特許請求の範囲第(4)項,第(5)項又は第(6)項記載 の、複写装置の電力制御装置。

3. 発明の詳細な説明

本発明は複写装置における定着ヒータの電力制 御装置に関し、特に、同一交流電源から露光ラン プと定着ヒータに電力を供給する場合の露光ラン ブと定着ヒー丸の偏力制御装置に関する。

一般に乾式被写機では消費電力の大きな負荷は 露光用のハロゲンランプと定着用のヒータである。 従来の複写根では、ハロゲンランプは複写シーケ ンスのタイミングに合わせ、ヒータは特定の温度 を維持するように、それぞれ独立にオン,オフ制 御している。ところで、電源事情の良好でない地

から負荷全体に供給される電流の放形は一般にの ~★の位相区間の一部分にピークが表われる否波 形となり、電流が流れるのは各半周期毎の後半で、 しかもその期間には集中的に大電流が流れる。つ まり、ランプの光量やヒータの熱量と関係する電 旅の実効値に対して、電流の最大値は振めて大き な値となる。したがつて、このような装置の設計 に原しては、実際に消費される電力(実効値)に 対してかなりの余裕をもたせないと電流が最大と なつたときに線路(内部配線および電源線路)で の電圧降下が著しくなり、位相制御による補償が 不十分となつて、ランプおよびヒータに対して十 分な電力を供給できなくなる。これは、瞬時的な 負荷率が高いために生ずる問題である。

また、このような位相制御においては、電流波形 がパルス状であるため、この電流に含まれる高次 の高額波成分により電磁波の不要輻射を生する。 このような電子機器の不要輻射は、各種の規格 (米国のFCC、ドイツのUDE)でも厳しく規 制されているため、装置に十分な電磁波対策を施

こす必要があり、生産性の低下およびコストアッ プにつながる。

本発明はこの種の、照明灯と定着ヒータに位相 分割で通電をおこなうヒータ 電効 制御に関する。 一般に、電源投入から定着可温度となるまでの時間を短かくするため、また高速復写処理において 十分な定着温度を維持するために定着ヒータのワ

7

1 および第 2 のスイッチング回路の一方を照明灯の通電位相区間以外の位相区間のみ 導通とした。 これによれば、電 を全位相区間で非過とする。 これによれば、電 を役入 直後は 2 組の定着ヒータのフルパワー通電で急速に定着ビータの温度が上昇し、定着器度 で早く定着可温度となる。 また、 露光時には、 1 つの定、 通電切換えにおける通電レベル変動が小さい。

本発明の好ましい実施例においては、第1および 第2の定着ヒータを、それぞれ別個のヒータを含む定着ローラとして対向当接させて、第1の定着ローラを記録紙のトナー面側に、第2の定着ローラを記録し、第1の状態では第1および。第2の最近においては第1の定着ローラを表して第1の定着ローラのヒータに、定着特ける位相区間の通信をおこない、第3の状態においてはの間の調査をおこない、第3の状態においては、前部では、第2のに相区間の間通信をおこない、第3の状態においては、前部では、第3の状態におい、第3の状態におい、第3の状態におい、第3の状態において、第3の状態において、第3の状態においては、第1の状態においては、前部では、第1の状態においては、前部では、第1の状態においては、第1の状態においては、第1の状態においては、第1の状態においては、第1の状態の対象にあります。 ット数は大きく、ハログンランブのワット数より も大となる。したがつて位相分割通電のときにハ ログンランブの通電レベルから定着ビータへの通 電レベルへの切換時に電流レベルの変動が大きい。

本発明は照明灯と定着ヒータの位相分割通電に おける電流レベル変動を低減することを第1の目 的とし、高ワット数の定着ヒータで立上りの早い、 安定した定着をおこなうことを第2の目的とする。

上記目的を連成するために本発明においては、 定着と一タを少なくとも2組とし、それぞれの定着と一タを第1および第2のスイッチング回路を 介して交流電源に接続し、被写機電源投入から 定時間までもしくは定着と一タが所定温度になる までの第1状態において、第1および第2の次の が点灯付続されていない第2の状態にスイッチング回路を交流の所要位相のみず通とし、第1のスイッチング回路を交流の所要位前 には、第1のスイッチング回路を対して では、第1のスイッチング回路を では、第1のスイッチング回路を では、第1のスイッチング回路を では、第1のスイッチング回路を では、第1のスイッチング回路を でが点灯が点灯が点がのなり、 明灯が点灯が点灯されている第3の状態においては、第

8

ては設定された明るさを与える位相区間の間照明 灯を通常して第1の定着ローラのヒータには該着 相区間を除く位相区間の間通常し、第2の定着 ローラのヒータには通常しない。 これによれば 第 2の定着ローラは記録 紙の変 を熟し第1の定着 アーラがトナーを熟するので定着が良好であり、照 明灯を点灯している間第1の定着 ローラが所 第の 定着温度を維持し、照明灯が消えている間第2の 定着コーラに審熱がおこなわれる。

第1 図に本発明を実施する復写機の機構部の概 略断面を示す。

第1図において、有機半導体ベルト(以下OPCベルトと称する) 1 は、ベルト状感光体であつてマガシンになつている。コピーキーのONによつてハロゲンランプ 1 1 が 点灯し、帯電用スコロトロンチャーシャ 2 に高電圧が印加される。ハロゲンランプ 1 1 は原稿台 2 1 上におかれた原稿を照射し、ファイバーレンズ 2 4 を通して OPC ベルト上 1 に原稿像が結像される。

ハロゲンランプ11、ファイパーレンス24、高

圧電源25およびスコロトロンチャーシャ2は1 つのキャリッシに搭載されており、矢印Aの方向 に原稿面上をスキャンされる。その時OPCペル ト感光体は静止した状態でキャリッジがその上を スキャンして作像がおこなわれる。OPCベルト 上に作像が完了すると、キャリッジは(第1図の 右端)、チャージャへの電圧印加を停止し、ハロ ゲンランプを消灯し、2倍のスピードでホームボ シションヘリターンする(第1 圏で左端へ)。 作像されたOPCベルトlは作像が完了するとB の方向に駆動され、韓面でイレースランプ13に よつてサイドおよびエンドクエンチングが行なわ れる。これは原稿サイズ(紙サイズでも良い)を 検知して作像領域以外を光をあてて表面電位をお とし、感光体の疲労を一定レベルとし、余分の所 (作像以外の)にトナーを付着させない事を目的 にしている。感光体は次に現像部3を通過して電 荷ののつた所にトナーを付着させて潜像部を顕像。 化する。

一方上段又は下段カセット内の転写紙は絵紙コロ

11

射され、静電気の除電を行つて10のクリーナー 用ファーブラシによつてOPCベルト上のトナー がかき落されて、清浄されて再び作像を持つてい

さらにセットされた数のコピーサイクルが終了し た後のサイクルとしてOPCペルト1を数回転さ せてACコロナ 7 や クエンチングランプ20とイ レースランブ13を全面点灯してベルトの残留電 荷。像メモリを除去してペルト表面をクリーニン グする。

第1回に示すOPCペルトのセグメントは2セ グメントあり全長で2つの像の作像が可能である。 トナー像が乗つた転写紙には、定着ローラ94, 9 bによつて適当な圧が加えられてトナーが 融解 して定着されてコピーが完成する。熱ロール定着 の場合上,下のローラ 9 a . 9 b の圧によつてニツ ブ語が定まりこのニップ語と温度の微妙な関係が 定着の効率を左右する。

電源がONして、所定の温度(200℃程度)に冷 間時より立上る時間が短い(クイックスタート)

17又は18によつて船艇されてレジストローラ 16で正確なタイミングをとつてOPCペルト1 と接触する。この時OPCペルトはトナーによつ て顕像化されており、ペルト上の像は転写紙上に 転写する。転写チャージャ6は正確なタイミング で、帯電チャージャ2より少し高い電圧(2は -5.6kV、6は-6.0kV程度)を印加して像を紙の方 に引きつける。同時に分離しやすい様に転写紙の 静電気を除去するため、分離チャージャでによっ てACコロナ(約5kV)が印加される。

ベルト感光体のコーナーで分離しこれを曲率分離 という)され、像転写された紙は定着器9に導か れ、ヒーターローラ 9a,9bによつて 熱定着され る。そして、裏面コピーする場合は15のガイド 板によつて両面パツフアトレー8にストックされ る。両面コピー糺ない時、又は両面コピーで裏面 コピーが終了し勉低は、ガイド板15によつて排 紙ストッカー14にストックされる。又転写およ び分職の終了したOPCペルト1のセグメント

(1枚の潜像部)は除電ランプ20によつて光照

12

程、被写機の操作性は向上する。又紙が連続過紙 されても所定の温度を維持する機造切な電力を供 給しなければならない。定着装置への効率の良い 電力供給方法に関しては、点灯率(単位時間当り のヒータのON,OFF回數) を計数して適切な電 力制御をする。これについては「神呂英書の電力 制御方式」(特顧昭 56-81468号)に開示され ている。

との実施例では第1図に示す様に上、下ヒータロ ーラ 9 a , 9 b にヒータが入つている。上に 1. 1 bf . 下ローラに350Wで計1.45Mでなる。電源ONの 立上り時に上、下のピータはフルサイクル点灯す る。 双方で 1.4 5km の電力が供給され、瞬時立上げ を行う。定着の場合ヒータからの熱の寄与率は上 ヒータの方からが大きい。下のヒータは紙の裏面 から熱を加えることになり紙に熱が加わり、あた ためる格好になるからトナーの融解を助ける。従 つて上のヒータを大きく、下のヒータを小さくす るのが定着全体の効率が良い。普通は、上のロー ラにだけヒータが入つている場合が多く、この方

特勒昭58~134655(5)

式だとヒータのコストは安いが、立上りとコピー時の熱の供給がすばやく行えない。上のローラにだけヒータが入つている場合、上のローラの熱の伝導によつて下のローラが一定温度以上にならないと立上らない。小さな容量でも良いからない。小さな容量でも良いか早くなる。いとにヒータが入つていると立上りが早くなる。かけのヒータの場合は下のローラに上から熱を補給しなければならないが、下ローラにヒータが入っている時にはその回復は早い。上、下ヒータの容量は3:1にしてある。

立上り時には2本のヒータを全サイクルで点灯し、 立上りを早くする。 1.45kWで立上ると常温で約1 分以内で200℃に達する。立上り後は所定の温度 を維持するために位相制御を行うて半分以下の実 効出力で温度の安定化を計つでいる。

第2 a 図および第2 b 図にヒータ9 a および9b を複写符機温度に立上げた後の、しかも展明灯11 を消灯しているときの第2の状態での、ヒータ9a および9 b の通電区間(斜線)を示す。上ヒータ

15

制御系

5 0 W

表示, 他

100W

1,400W

従つて損失を出来るだけ少なくして、有効電力を増さねばならない。屋内配線の容量が15 Aを限度としている以上、出来るだけ機械の容量は15A以内に設計することが要求される。現在国内の電源事情は規定の値である100 V ある所は珍らしく、ほとんどが5g程度の電圧降下した状態で使用している。従つて必要な電力量が得られず、仕様を満足しない機械も出てくる。

以上の理由から本件では定着と、電光ランプ点灯に適切な電力配分をおこなっている。先きに述べた様に、ヒータの容量の大きい上ローラをマスターにして下ローラをスレーブにする。立上り時(第1の状態)は両ローラとも全サイクル点灯であるから 1.45kmになる。立上り後のスタンパイ時(第2の状態)は、第2aBおよび第2bBによりに、上ヒータ9aを3g以下のデューティが供給され

9 a (大きな容量)は後通電に、下ヒータ9 b(小さな容量)はトランジスタで前通電にして両者が描うとフルサインウェーブになる。位相制御の場合、電圧波形の数分の1 しか電流を通電しないから、電圧,電流波形は非対称で力率ははなはだしく低下するが、この様に2本のヒータを対称に湿度の変化に応じて本件の様に上ヒータをマスタにし、下ヒータをスレーブにすると電力供給の応答性が良くなる。

事務用複写機の場合、使用出来る電流は100V 15 Aが限度であるが、立上り時はヒータ9 a、 9 b にしか供給しないから目1杯使用出来る。コ ピー中は駆動系、難光ランプ、ファン等に電力を 供給しなければならないからヒータには800Wが 限度である。コピー中の電力配分は(一般的な事 務用PPC)以下のようになる。

ヒータ 9 a . 9 数合計	8 0 0 W
駆動系(モータ、ファン)	1 0 0 W
クラッチ,ソレノイド	5 0 W
露光ランプ	3 0 0 W

16

る。こうすると約600Wの電力が定着部に供給さ れ一定の温度に維持される。コピースメートにな つたら、第4 a 図および第4 b 図に示すようにラ ンプ (パロゲンランプ) 1 1 がマスタになり、定 着部上ヒータ9aがスレーブになる。下ヒータは ランプ11の点灯中はインヒビットされ点灯しな い。コピー中、蘇光ランプ11が消えた時、再び 上ヒータ9aがマスタになり下ヒータ9bがスレ ープになる。温度の低下に応じて第3a図および 第3 b 図に示すように、上ヒーダ9 a の供給量を 多くし、下ヒータ9bを少なくする。温度の回復 した後は、上ヒータ9aを少なくし、下ヒータ9b を多くする。第2の状態において熱の回復が容易 な場合は、上ヒータ9 a の電流波形は点弧が大き くなり通電は少なくなる。逆に下ヒータ9bは大 きくなる。第2a図および第2b図と同じ状態に なる。この通電角の変位は、点灯率を計数して行 なわれる(単位時間当り例えば1分間にヒータに 通常している時間の割合)。

第5 図に以上に説明した蘇光ランプ11, 定着

ヒータ9aおよび9bに結合された電力制御装置 の構成を示す。まず露光ランプ11制御系を説明 すると、奪光ランプ11の電力制御は一定の光量 を得るために電圧変動に対する補償を位相角を変 位させて行なう。特別な国路を使用しないで、マ イクロコンピユータMPUに交流入力のゼロクロ スパルスを入力して、そのゼロクロスパルスの立 下りエツジよりMPUの内部カウンターを起動し て、サンプリングを行い交流入力の変動値を検知 する。この検知データより入力変動値をMPUに よつて演算して操作部キースイッチよりユーザに よつて入力された調光設定値より対比されてポー トPiより位相制御量として、フィードバックされ る。従つてきわめて高精度なデイジタル方式によ る交流AVR(自動電圧制御装置)が構成されて いる。これらのシステムを使用して露光用ハロゲ ソランプ11の安定化と数路値に応じた精度の高 い調光が可能になつている。

第6 a 図は交流 A C 入力を 1 0 回サンプリングして、入力変動量を検知する様子を示した。 サンプ

19

ておき、次にTiよりの入力をイベントカウンタよ り内部カウンタモードに切換える。そして位相制 御のトリガ時間の計数を行なう。あらかじめ、所 定の値に達したら同様に内部割り込みが発生する ようにセットしておく。ゼロクロスパルスを検知 してから内部カウンタモードに切換えると、クリ スタルを分周したパルスでカウントを行なう。 12MHzの水晶を使用すると、1 #5cc の分周パルス でカウントを開始する。交流入力は50股の時半 波長10msec, 6 0 Hzの時 8.3msecであるから、この 半波長よりプログラムによつてトリガする時間を 決めれば位相制御によつて実効出力を変える事が 出来る。内部カウンタの値がトリガポイントにセ ツトされた値(第6日図のti~ti)に達すると、 内部割り込みによつてMPUが認知するとポート を介してトランジスタを導通付勢する。トランジ スタを使用すれば、前通電となりはったが通電角 となる。トライアックは役通電でトリガした所の 後より正弦波の位相が反転(ゼロクロス)する所 まで通電出来る。この通電角のカウントはMPU

リング点はゼロクロス点よりMPU内部カウンタ の起動により、 A/Dをスタートしてサンプリング を行なう。この場合50flzの時、10回のサンプ リングを行なうから A/D変換は高速変換可能なも のが要求される。 富士通製 4052 は 8 ビット変換 時間 50 ASCCであり、処理時間も含めて 100 ASCC あ れば十分である。従つて半サイクル中10回のサ ンプリングには十分使用出来る。この様に半サイ クルでデータの入力変動値の検知を行ない、演算 を行なつて次の半サイクルでフィードパックを行 なうことになる。リアルタイムでなく、半サイク ル遅れで位相制御量としてフィードパックされる。 次にフィードバックの原理について説明すると、 交流入力よりゼロクロスパルスを生成してマイク ロコンピュータ インテル社 8051 の工婦子に入 力する。 T, 端斉は外部パルスをエツジ(立下りエ ッシ)で検知して、プログラム動作および実行と は関係なしにイベントカウンタとして動作する。 ここではセロクロスパルスが入力して立下りで検 知すると、内部割り込みが発生する様にセットし

20

8051の内部カウンタによつて行なわれる。トランジスタによる通電制御はゼロクロスポイントの所よりONして通電量のカウンタのカウントUPした所でOFFする。トライアンクの場合はカウントUPの所より通電を開始する。

以上交流の A V R をマイクロコンピュータによってデインタルで処理する 態様に付き述べた。 これに関してはすでに特顧昭 5 5 - 1 7 5 6 7 2 号(定電圧電源装置),特顧昭 5 5 - 0 1 2 9 8 5 号(複写機における 第光ランプ電圧安定化方法)および特顧昭 5 6 - 0 3 6 5 9 1 号(負荷電力安定化装置)に開示されている。

次に定着ヒータ9a,9bの制御系を説明すると、MPUはポートP₂よりパッフアu₂を介してACをトライアックによつてON,OFFするSSRを付勢する。先きにも述べた様に上ヒータ9aは容量も大きく、トライアックによつてスイッチングされるから位相角制御は後通電となる。又ポートP₃よりパッフアu₃を介してパワートランジスタTr₂を付勢して下ローラ9bのヒータのコントロール

を行なう。トランジスタでスイッチングを行なり から前通電となる。ヒータ91,90は双方でロス のない制御が可能になる。即ち電圧波形1杯に電 旅を通電出来る。先きにも説明した様にこの制御 はMPUの内部カウンタの計数によつて位相角を 制御する。コピースタート前の待機時のヒータの コントロールは、セロクロスパルスが到来すると PsよりトランジスタTr2を付勢して9bを0Nす る。ON時間は先きに述べた様に温度の依存如何 によつて点灯率が所定の値になる様に演算され、 上、下ヒータの電力供給量が決定される。この流 算結果より通電角 fl が決定され、9 b に前通電角 θ_0 だけ通電する。 θ_0 になると残りの $\pi-\theta_0$ がパッ ファ uzを介してSSRを付勢して9aがONする。 温度の低下が著しくなり、点灯串の割合が大きく なると 8。(9 b の O N 角度) は ふさくなり * - 8。 が大きくなる。

第7a図~第7c図にMPUの電力制御動作を示す。これらのフローチャートのうち、メインフローを示す第7a図の制御各ステップの内容は次

23

8TEP-8,9 においてセットされた 値で、ある一定の時間(約1分以上)以上たつて もコピースタートされない時、標準モードにリセ ットされる(調光レベル中間値の5;コピー枚数 1)。ウオームアップした時標準モードが表示さ れる。再びこの状態にもどる。

STEP-9a とのルーチンは温度が立上り、コピーイネーブルの特徴ルーチンである。 STEP-4と 内容は同一である。

STEP-9b ヒータ9 aには温度の維持(200で±0.5℃)出来る程度の電力が供給される。点灯率を計数して余裕のある時には下ヒータ9 b の通電量が多くなる。点灯率は60 多程度になる様、電力量が供給される。上ヒータ9 a の位相角に優先権がある。

STEP-9c STEP-6と同じ。異常の有無,機械

の通りである。

STEP-1 パワーが O N されて、 M P U 内部の レジスタ, メモリ等が 初期化される。

STEP-2 ゼロクロスパルスの間隔をMPUの 内部カウンタを起動して計測する。10 msec又は 8.3 msec間のパルス数によつて、50 Hzと60 Hzを 判別する。

STEP-3 機械の初期化を行なう。シャム紙の存在、トナー、紙、サブライ類のセット状況等のチェック。

STEP-4 機械系が途中で停止した状態であればスタート位置にもどす(ホームポンショニング) STEP-5 機械の状態が全て正常であればヒータの電源をONしてヒータを立上げる。立上り時間を短くするため上、下ヒータ9a,9bを全サイクルで付勢する。計1.45kHの出力になる。

STEP-6 機機部各部,電気回路等の診断ルーチンであり、故障および異常の診断を行なう。 STEP-7 定着部の温度が所定のレベルに立上 つたか否かの判断を行なう。

24

の状態をチェックする。

STEP-9d STEP-8,9 においてセットされた 値で、ある一定時間(約1分以上)たつてもコピ ースタートされないと電源を選断する。

STEP-10 コピースタートスイッチをテスト (開, 閉 読取) する。

STEP-11 複写機のシーケンスコントロールルーチンであり、帯電、鉄光、現像、転写、定着、その他機構部、給紙、搬送、除電、クリーニング等の一連のシーケンスコントロール。

STEP-12 コピー中のヒータコントロールになる。ランプ点灯中はランプがマスターになり上ヒータ9 aがスレーブになる。下ヒータ9 bはインヒビットされる。ランプが荷灯すると STEP-9bと同じ動作をする。

STEP-13 算光ランプのソフトスタート。レギ ユレータの機能をもつルーチンである。

STEP-14 各機構部の動作のチェック。 ジャム 紙のチェック。 サイブライの有無, その他各機能 のモニタが行なわれる。電影電圧の変動, 外気温 度 環境条件もモニタされる。

STEP-15 STEP-14 においてモニタした異常値の判定を行なう。

STEP-16 コピー終了のフラッグが立つているかどうかテストし、立つていれば符根ルーチンへ シャンプする。

第7 a 図に示す「講光レベルセット」の詳細を 第7 b 図に示す。第7 b 図に示す「調光レベルセット」サブルーチンの各ステップの内容は次の通 りである。

STEP-21 このルーチンに入ると調光レベルがデイジタル的に設定される。このフローを以下実行する。

STEP-22 第 5 図のシステム構成において、操 作部のアップスイッチ SWuのテストを行なう。

SWdがONされていれば、Oになる。OでなければSTEP-26ヘジャンプする。

STEP-23,24 SWuが押されている間、MPU内 部でプログラムで生成するバルスによつて、ハロ グンランプの顕光が明るくなる方向にシフトして

27

なう。

STEP-31 SWd が OPPされたか否かテストされ OPPされればメインルーチン(第7 a 図)へ復帰 する。 O N されていれば STEP-27 へもどり、こ のルーチンをくり返し実行する。

第7 a 図に示す「ハロゲンランプコントロー州 の詳細を第7 c 図に示す。第7 c 図に示す「ハロ ゲンランプコントロール」の各ステップの内容は 次の通りである。

STEP-41 点灯信号のチェックを行なう。これ は第7a図のSTEP-11のシーケンスコントロー ルにおいて複写機のタイミングの制御を行ない、 点灯信号はここのルーチンにて出される。

STEP-42 僧号をテストし、点灯信号がなけれ ばメインルーチンにリターンする。

STEP-43 メインルーチン(第7 a 図)の STEP - 8 において 設定した 調光レベルの値をレジスタ より読み込み、ハログンランプ 1 1 位相制御の差 行く。例えば、中間値の 5 であつたものが $0.5 \, \text{sc}$ おきに $5 \rightarrow 6 \rightarrow 7 \rightarrow 8 \rightarrow 9$ で停止する。 好みの明るさで指を離せばその値で設定される。

STEP-25 明るい方にシフトされて行く数値が 表示される。

STEP-26 SW₄ が OFPされたか否かテストされる。

STEP-27 今度はダウンスイッチ SWd のテストを行なう。押されていなければ STEP-31 ヘジヤンブして SWd が OPPされているかどうかテストする。

STEP-28 STEP-23 と同様にクロックをカウントする。

STEP-29 カウントされた値に応じて暗い方へ デクレメントする。例えば中間値5の値を示して いれば5→4→3→2→1で停止する。1が最も 暗い。この値は調光を設定するレジスタに貯えら れる。第7回図のフローのSTEP-13のハロゲン ランプコントロールルーチンにおいては、このレ ジスタの内容を基準値としてランプ電力制御を行

28

準値にする。

STEP-44・電圧変動のレベルをチェックする。 これは STEP-14 のモニタにおいても同様に電源 の変動がサンプリングされているから、このデー タをレジスタに呼び込む。電源変動の補償は定着 ヒータコントロールの位相制御時の点弧角をシフトして電圧補償を行なり。同様にハロゲンランプ についても演算を行なり。

STEP-45 STEP-44において電源変動をモニタしたデータと観光レベルの基準値によつて演算を行ない、初期の位相制御量を決定する。

STEP-46 ラッシュ電液防止のため、100msecのソフトスタートを行なう。これもプログラムによつて位相制御を行なう。ここで行なうソフトスタートも STEP-46 のサブルーチン(注:このルーチンは STEP-13 のサブルーチンであり、STEP-46はサブルーチンのサブルーチンで、1 レベルネスチングされたことになる)で、ゼロクロスパルスの到来を持つて、これを基準点に内部カウンタを起動して、位相角&のトリガ量を決める。

STEP-47 ソフトスタートの終了をテストする。 STEP-48 ゼロクロスパルスの到来をテストする。

STEP-49 ゼロクロスパルスを基準にカウンタ をスタートする。

STEP-50 実効値変換レベルのサンプリングを行なう。STEP-46においてソフトスタートが始まつており、STEP-45において初期位相制御角度が演算されているSTEP-46の100msecまでソフトスタートを行なう。が、これはSTEP-45で演算された第1発目の初期位相制御量まで行なう。例えばモニタされた電源変動量を考慮した値が点弧角30であればソフトスタートを、100msecの間、点弧角0近くから徐々に位相角を上げて行き通電量を多くして行く。

STEP-51 A/Dコンパータの変換が開始される。 8 ピット。富士通 4052 の A/D コンパータをアクセスし、MP Uより送りこむクロックパルスに応じて出力データがシリアルに出される。 MP Uのプログラムによつてデータがレジスタにストアさ

31

制御によって補償を行なうのがこの原理である。

第8図に本発明のもう1つの実施例を示す。この実施例においては、MPU 2ケを用いて被写機のシーケンス制御と自動制御を行なう。第8図のシステムにおいて本件の目的である上ヒータ9a,下ヒータ9b及び露光ランブ11はROM& I/O 素子8755よりアクセスしている。第5図ではMP U本体の内蔵されているポートよりアクセスしているが、内容は同じでブログラムが若干異なるだけである。

マイクロコンピュータ MPU1 および MPU2は、インテル社の8 ピットワンチップ MP Uであり、ROM 4 Rパイト, RAM 128パイト, 16 ピットカウンタ2 チャンネル, 外部割り込み2 チャンネル, それに8 ラインのボート3 つを含む 法力なMP Uである。クリスタルに12 MHzをつけた時その実行時間は1 インストラクション 1 ASCである。イベントカウンタTo・Tiには、タイミング用のクロックパルスとシーケンス開始用の同期パルスを入力する。このカウンタは16 ピットで64,000

れる。

STEP-52 変換終了のストップピットがData OUTに立つたか否かテストする。

STEP-53 ここで調光レベルの設定値、即ちこれが基準値になるが、これと実測値の比較を行ない、差を演算する。

STEP-54 フィードバック量に応じて補償量を考慮した位相制御量(角度)を決める。

STEP-55 先きに STEP-48 でスタートしたカ ウンタのデータを読み込み、 STEP-54 で 計算し た値との対比を行なう。

STEP-56 STEP-55 でフェッチした値とSTEP-54との値によつてトリガのタイミングを持つ。 STEP-57 トリガの時機を待つている。

STEP-58 トリガを行ないメインルーチンへ復帰する。

第6 a 図に示した様に、MPU 8051 の内部カウンタを起動して(1 A SSE でカウントする)サンプリングを半被長で1 0 回行ない電圧変動量を検出する。その値に応じた実効値に変換して位相角

32

のパルスカウントが可能で、プログラムの実行と は関係なく、ハード上でカウントを行なう。従つ て従来複写機のタイミングパルスのカウントに割 り込み端子にそれを入力させて、ソフトウェアで カウンタを形成することが行なわれて来たが発生し、 プログラムの実行に支障をきたす事が多かつた。 パルスが高速になる程(例えば周期50 psecのパルス スを入力すると、プログラムの実行時間が発生する)、 この傾向は強く、プログラムの実行時間が通 になるが、アログラムの実行時間が通 になるが、アログラムの実行時間が必 といるのタイミングパルスの彼み取りによつてこの 様な問題は無くなつた。

MPU2 の外部割り込み INTOには A C のゼロクロスペルスが入力される。 8 7 5 1 の割り込みはレジスタにフラッグを立てることによつて立下りペルスによるエッジ検知が可能で、本件ではゼロクロスペルスのエッジを検出して内部カウンタを起動して A C の電力制御を行なり。ヒータ、 第光ランプの自動制御を特別な回路を使用しないで、MPU

のみで行うことが出来る。もう1つの外部割り込 み INT1には、ポート1(Pa)の入力ライン8つを ORをとつて入力してある。これは複写機の外部 装置として、ソータ、コレータ、ADF、料金カ ウンタ等を付属させることが多くなり、これらと のインターフェースをデイジチェーン方式によつ て接続して使用するケースが多くなつた。多くの 外部装置が付属する時、回線の使用をホストMPU (本件ではMPU1)に許可を求めて、使用権を得 るためにPiに外部装置よりアクノーリッジ信号を 出して思めさせるものである。 MPU1は INT1に 割り込みが入いるとPiをポーリングしてどこから 来たのか判別を行なう。この例では外部装置を付 属させる時には MPU2のポートより MPU1 の P.に 入力する。 MPUI が認知しだ時、TXD よりアドレ スコードを送り、MPU2との間で回線の使用を実 行して、相互のデータ転送を行なり。ソータ,コ レータ、 ADP、 料金カウンタ、その他OCRを 接続した場合もこの方法によつて行なう。従つて MPU2からはキー入力した情報を、MPU1からは

35

4 チャンネルは感光体の汚れを検知する。又自動制用に8 ピットの A D コンパータを乗せており、これは4 チャンネルで、富士遠製 4052 である。これは定着ヒータコントロール用の温度検知素と圧板の開閉センサ、AC100 V の実効値を検知して A C電力の電源のレギュレーション等を行なうデインタル方式による A V R を形成する。さらに赤外線検知器をおいて獲写機のオペレータがら事を検知して音声を発する様に人体の検知信号が入力される。カレンダー時計 1 C は日立製

HD146818であり、24ビンのICである。基準周波数は32.768KRz,1.05MRz,4.19MRzの中より任意に基べる。時,分,秒,月,日,曜日等のデータを内蔵している。データ形式はMPUのバスラインによつて入出力される。従つてこのデータを機械の表示パネルにも出せるので時計表示を行なうことが出来るし、又、感光体上の適当な位置(アピー原稿の余白にあたる所)にして D (液晶)を対向させておいて、日付を入れることも出来る。LC D は時計を表示出来る。直接感光

シーケンスの状態,パルスモータの指令,それに 表示データを転送する。

8751は単体で 4 K パイトのROMおよび 1 2 8 のRAMをもつているが、これだけでは足りない ので、外部に IO/ROM 8755と、パッテリでパッ クアップされた CMOS-RAM 2Kパイト(8416 :富士通)がおかれている。これによつてROM は6Kパイトに、RAMは2K+128パイトにな る (ただし外部 R A M 4 Kバイトは キーカー ド内 にある)。音声合成器(SPC)はこれ自体で32 K ピツトのスピーチメモリを所有しており、26scc のスピーチが可能である。ガイダンスにこれだけ では不足なので、外部に128KビットのROM をたして合計で100scのスピーチが可能である。 本システムでは原稿濃度と原稿のサイズ(パター ン)の検知を静動的に行なつており、 4 ビット8 チャンネルの 展D コンパータ (リコー製 RP2P01) をもつている。されにフォトセンサー4箇の入力 がパラレルに入いり、MPUの指令によつてAD 変換されて、濃度とサイズが検知される。あとの

36

体に計時値を写す時には、LCDの表示は逆に写す様に制御する。丁度文字を鏡に写した様な文字を表わす。又コンタクトガラスのコーナーに日付 LCDをおく場合は通常の反転しない文字を表わせば良い。

第8図においてMPU2には音声認識装置を接続ものでいる。これは、キーカーとの役割をはたったの力をはたった。これは、カーとの力をなった。これがある。コースを用いたものである。コースを用いたものである。コースを用いたものである。コースを用いたものである。コースを用いたものである。コースを開いたものである。コースをは、ためのである。コースを開いたものである。コースをは、インタースを用いたものである。コースをは、インタースを用いたものである。コースをは、それには、キャースをは、インタースをは、オースをは、インタースを用いた。ロースをは、インタースを用いたものである。コースをは、インタースをは、インタースを用いたものである。コースをは、インタースを用いたものである。コースをは、キャースをは、オースをは、ま

イト社の28ピン、1チップ VRC008システム はアナログ音声データ処理に独得の方法を用いて おり、また、広範囲の使用に適合するようになつ ている。話者それぞれの8語すなわち8句を認識 し、機械命令を発する。認識語の設定が出来る。 VRCQQ8は発声語の有声および無声のパラメー タの状態シーケンスを検出し、このシーケンスを 予め登録した語のシーケンスと比較して発声語を 認識する。認識すると認識した語の私を示すビツ トパターンを出力する。認識すべき語の発声時の 状態シーケンスと認識パラメータはROMにメモ り(登録)される。更に第8回に示すパッフアメ モリ RAM8416に更に状態シーケンスおよび認識 パラメータをメモリ(豊蘇)する。

パルスモータドライベに MPU2 のTiよりクロツク を発生して先きに述べた様に光学系のスキヤンコ ントロールを行なう。 Toからは優光灯高周波点灯 用のクロックパルスを発生し、調光コントロール を行なう。 MPU2と MPU1 は同じプリント基板上 におく必要はなく、MPU2は表示,入力キースイ

39

以上述べた様に本発明は、ヒータローラ上。下 2本の電力供給と露光ランプとを組合せて、力率 の良い、効果的な電力制御を提供するものである。 Project Project 4.図面の簡単な説明

第1図は本発明の一実施例の復写機構概要を示 す断面図、第2a図、第2b図、第3a図および 第3b図はヒータ立上り後の、展明灯を点灯して いないときのヒータへの通電を示す波形図であり、 第2 a 図および第3 a 図の斜線区間が上ヒータ9a の通電位相区間を、第2 b 図および第3 b 図の斜 袋区間が下ヒータ9カの通常位相区間を示す。 第4a図は照明灯点灯時の上ヒータ9aの通電位 相区間を、第4D図は下ヒータ9aの通電位相区 間(なし)を、第4c図は照明灯11の通電位相 区間を、示す波形図である。

第5図は本発明の一実施例の構成を示すブロッ ク図、第6 a 図は照明灯11 の調光制御における サンプリングタイミングを示す被形図、第6D図 は照明灯11の通電タイミングを示す被形図であ る。

ッチのコントロール、音声認識を行うショブ等を 実行することから、操作部プリント板の片隅に配 置しておいても良い。

第8図に示すメモリカードは機械の診断データ擴 出用メモリであり、機械の使用状態、故障原因。 サブライの使用状態が逐一メモられている。一定 間隔でサービスマンが収集に来て、機械の信頼性 確保のためのデータを収集する。1種のロギング を行なう。第9D図にメモリカードの構成を示し、 第 9 c 図に電池パックアップ回路を、また第 9 d 図に電池電圧検出回路を示す。電池電圧検出回路 は電池パックアップ回路の出力 Vhs が所定値以下 に下がつた時、メモリの内容を機械内のパッファ メモリに退避させる。新品のメモリカードと交換 した時、退避したデータを再び転送する。メモリ カードは C-MOSRAM と電池よりなり、 4 K パイ トのRAM容量がある。

第10図に、MPU2と共にMPU1がおこなう複 写制御タイミングを示す。これは設定枚数が2枚 のときのものである。

40

第7a図は第5図に示すマイクロコンピュータ MPUの制御動作概要(メインフロー)を示すフ ローチャート、第7b図はメインフローの中の 「観光レベルセット」を詳細に示すフローチャー ト、第10回は「パログンランプコントロール」 を詳細に示すファーチャートである。

第8 菌は本発明のもう1つの実施例の構成を示 オプロッグ図、2第9 a 図は第8図に示す音声認識 ユニッドの構成を示すプロック図、第9 b 図およ び第9c図は第8図に示すメモリカードの構成を 示すプロック図、第 9 d 図は電池電圧検出回路の 構成を示すブロック図である。第10図は第8図 に示す MPU1, 2 の複写 制御タイミングを示すタ イムチャートである。

1:0PC ~ * +

2:スコロトロンチャージャ

3:現像器

4.5: 給紙カセット

6:転写チャージャ

7:分離チャージャ

8:パッファトレー

9:定兼装置

10: クリーナ 11: ハロケンランプ

12・ファンモータ

13:イレースランプ

持爾昭58-134655 (12)

14:排紙ストッカ]

15:切換ガイド板

16:レジストローラ

17~19:給紙ョロ

20:除電ラッナ

21:原稿台

22:駆動モータ

23:電装ユニット

24:電位センサ

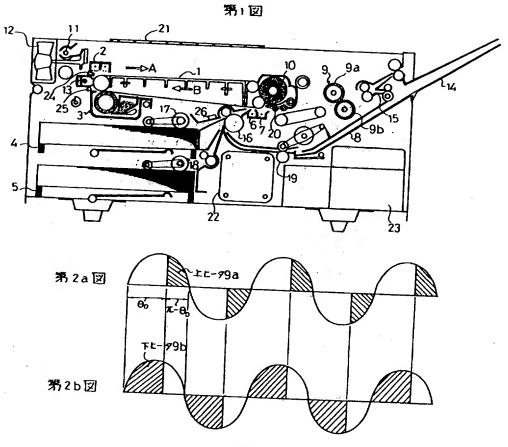
25:受光素子

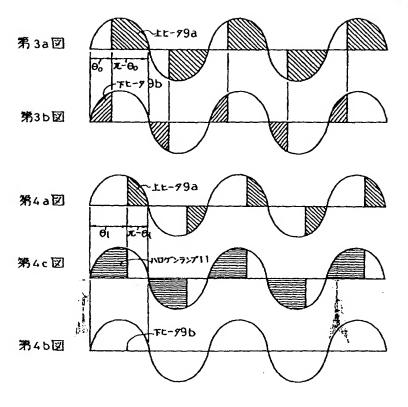
26:紙サイズ検知器

特許出願人 株式会社 リ コ ー 代 理 人 弁理士 杉 信 異

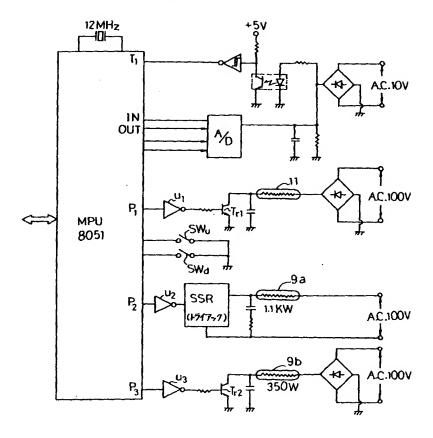
SP 10

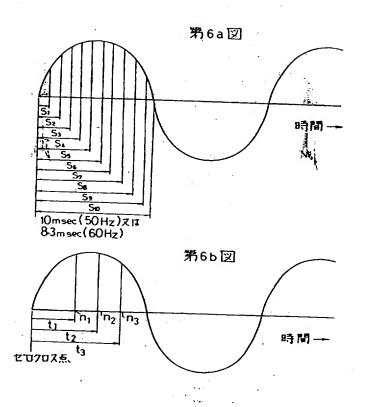
43

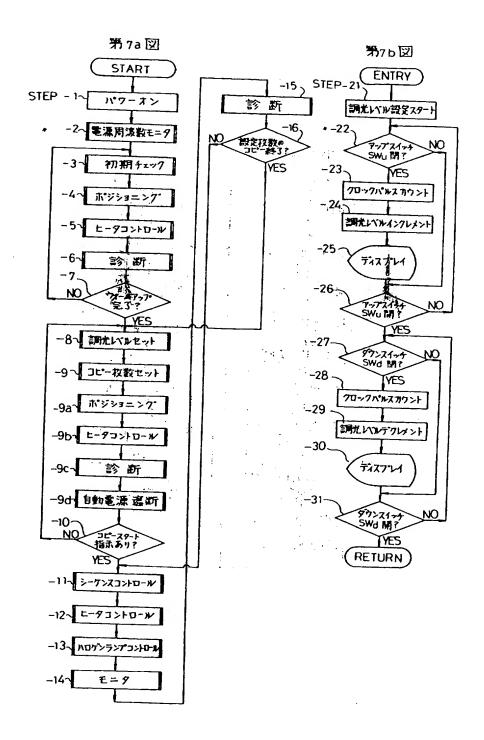


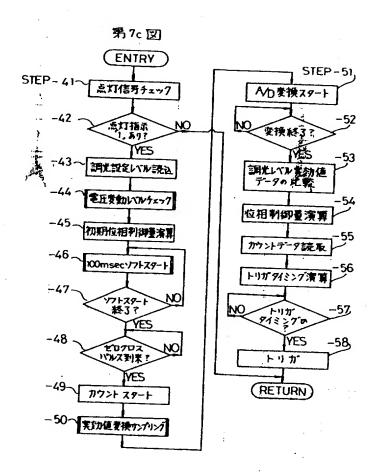


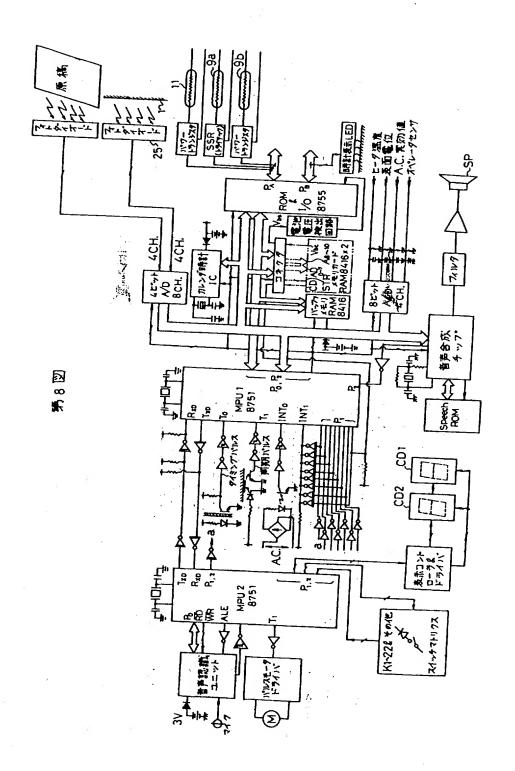
第5図



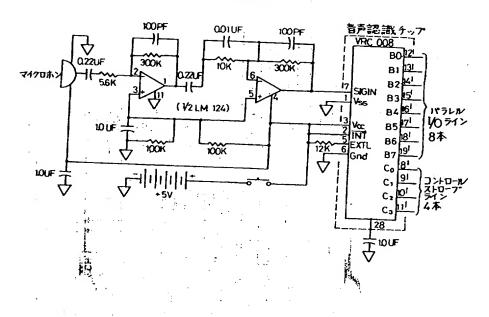




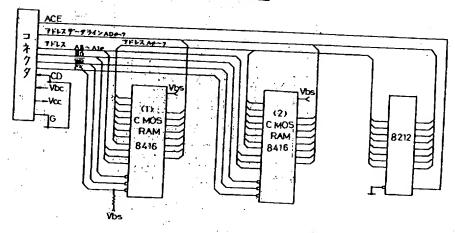


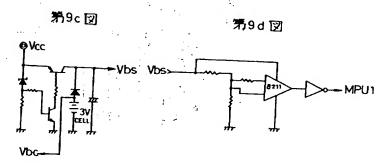


第9a 図



第9b図





第10区

	PUSE		-	-	-	-	4	-	-	-	- 1	- 1	-	1	- 1		1
M.S. x12X124		٥	₽	8	8	3	ğ Ş	8	ğ	§	g g	3	ă B	88	3	3 1	ZW PLS
PS 712178-1																֓֟֟֝֟֓֟֟֓֓֓֟֟֓֓֓֟֟֓֓֟֟֓֟֟֓֟֟֓֟֟֓֟֟֓֟֟֓֟֟	
MM X12E-7		TILLII I					111111				(1)						Willia.
CLK.70~71114											THE REAL PROPERTY.			İ			
ANT H Foysay		11111						A THE	,								
SCNH RYSTRY	ļ																
EXPLACTOR		ATTITUS.						1	1/1							,	
C.C. 44-520F		All III						W.	,4111							֓֟֞֟֝֟֝֟֝֟֝֟֟֝֟֟֟֟֟֟֟֟֟֟֟ ֓֓	
S.C. 38427344		MIII.						111	dilli							,,	
R.S 119-250L					IIII			1			MINI						
B.C. KILLTANT				7							11111						
Q.C ME 307				1	1,11111						TITIE TO						
0.1 所電ランフ・				7	dlli						1111						
T.C 軟字コロナ																	709,00
U 上格 PFC格較73~5																•	
PE.C #803-4										Ĭ,				1		֝֟֞֝֞֝֞֝֞֝֓֓֓֓֓֓֓֓֓֓֓֓֟	
R.C L \$ X 1 7 9 14										III				0		7,7	06/1/1/20
ジャム検知						!			Dir Bellen	-							1482
1		8	NO 化砂油														
,																j	///